

Informations : 2 heures. Tous documents et calculatrices autorisés. Pas d'ordinateurs. Le barème est indiqué; il y a 18 points auxquels s'ajouteront 2 points de soin.

Question 1

La formule d'intégration numérique (dite de Gauss-Hermite) à trois points est

$$\int_{-\infty}^{\infty} f(x) \exp^{-x^2} dx \approx \frac{\sqrt{\pi}}{6} \left(f\left(-\sqrt{\frac{3}{2}}\right) + 4 f(0) + f\left(\sqrt{\frac{3}{2}}\right) \right)$$

a) [3 points] Écrire (en langage d'algorithme et soigneusement) l'algorithme correspondant à cette formule;

b) [3 points] Comment peut-on utiliser cet algorithme pour intégrer

$$\int_0^{\infty} x^2 \exp^{-x^2/2} dx$$

quelle formule obtient-on ?

Question 2

Le système du type proies/prédateurs

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = x(1 - y/2) \\ \frac{dy}{dt} = y(x/2 - 1) \end{cases}$$

est considéré.

c) [1 points] Quels sont les valeurs des couples (x, y) pour lesquelles la solution de ce système est constante (i.e. ne dépend pas du temps) ?

d) [2 points] Écrire la formule de passage (juste la formule pas l'algorithme) d'un point (x_0, y_0) au temps t_0 à un point (x_1, y_1) au temps $t_1 = t_0 + h$ avec la méthode de Heun

$$\begin{array}{c|ccc} & 0 & 0 & 0 \\ 1/3 & 1/3 & 0 & 0 \\ 2/3 & 0 & 2/3 & 0 \\ \hline & 1/4 & 0 & 3/4 \end{array}$$

pour le système proies/prédateurs. Il faut écrire les formules correspondant à ce système exactement et non pas une formule générale applicable à n'importe quel autre et il est inutile de rassembler les intermédiaires de calcul en une formule ne contenant plus que x_0 et y_0 .

e) [3 points] Écrire l'algorithme permettant le calcul numérique de la solution du système proies/prédateur (ce système et pas un système général) en utilisant la méthode emboîtée

$$\begin{array}{c|cc} & 0 & 0 \\ 1/2 & 1/2 & 0 \\ \hline & 0 & 1 \\ & 1 & 0 \end{array}$$

et en acceptant une tolérance ϵ_x sur x et ϵ_y sur y .

f) [2 points] Appliquée au système proies/prédateur, la méthode des séries à l'ordre 2 correspond à une formule de passage d'un point (x_0, y_0) au temps t_0 à un point (x_1, y_1) au temps $t_1 = t_0 + h$

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix} + h \begin{pmatrix} \dot{x}_0 \\ \dot{y}_0 \end{pmatrix} + \frac{h^2}{2} \begin{pmatrix} \ddot{x}_0 \\ \ddot{y}_0 \end{pmatrix}$$

Calculer \dot{x}_0, \dot{y}_0 puis \ddot{x}_0, \ddot{y}_0 en fonction de x_0 et y_0 .

Question 3

Le système du type proies/prédateurs avec source (une intervention extérieure ajoute des proies périodiquement)

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = x(1 - y/2) + \sin t \\ \frac{dy}{dt} = y(x/2 - 1) \end{cases}$$

est considéré.

g) [2 points] Mettre ce système sous forme autonome.

Question 4

L'équation différentielle ordinaire d'ordre 2 à conditions initiales (peu importe ce qu'elles valent)

$$\frac{d^2 x}{dt^2} = \frac{dx}{dt} - \frac{2}{x} \left(x - \frac{dx}{dt} \right) \left(\frac{1}{2} \frac{dx}{dt} + x \left(\frac{x}{2} - 1 \right) \right)$$

est considérée.

h) [2 points] Mettre cette équation sous une forme propre à être traitée par une méthode Rung-Kutta.